⑲ 日本国特許庁(JP)

⑪特許出願公開

◎ 公開特許公報(A) 平1-124060

(5) Int Cl. 4

識別記号

庁内整理番号

43公開 平成1年(1989)5月16日

G 06 F 15/60

360

A = 6615 - 5B

審査請求 未請求 発明の数 1 (全7頁)

∞発明の名称

ネツトワーク図作成装置

願 昭62-282846 创特

29出 願 昭62(1987)11月9日

⑫発 明 者 中野

利 彦 茨城県日立市大みか町5丁目2番1号 株式会社日立製作

@発 明 者 森 清 \equiv 茨城県日立市大みか町5丁目2番1号 株式会社日立製作

所大みか工場内

所大みか工場内

⑪出 願 人

株式会社日立製作所

東京都千代田区神田駿河台4丁目6番地

個代 理 人 弁理士 鵜沼 辰之 外1名

如

1. 発明の名称

ネツトワーク図作成装置

- 2. 特許請求の範囲
 - 1. ネツトワーク状の関連を持つデータを入力す る装置と、前記データの関連をネツトワーク図 としてレイアウトするレイアウト装置と、レイ アウトされたネツトワーク図を出力する出力装 置とからなるネツトワーク図作成装置において、

前記レイアウト装置が、

前記データのネットワーク状の関連を有向グ ラフに変換する手段と、

前記有向グラフに閉ループが存在するときに 当該閉ループの逆向き有向グラフを削除する手 段と、

閉ループが除かれた有向グラフの最長パスを 調べる手段と、

前記最長パスの下位ノードから関連を持つノ ードを前記最長パスに順次付け加え前記有向グ ラフを木構造に変換する手段と、

前記木構造の各ノードをレイアウトし各ノー ド間を線で結合する手段と

を備えたことを特徴とするネジトワーク図作成

2. 特許請求の範囲第1項において、

前記有向グラフに変換する手段が、各有効グ ラフの意味のつながりの強さを記憶する手段を 含み、

前記有向グラフの最長パスを調べる手段が、 分岐ノードで前記意味のつながりの強い有向グ ラフを優先的に採用する手段を含むことを特徴 とするネツトワーク図作成装置。

3. 発明の詳細な説明

〔産業上の利用分野〕

本発明は、ネツトワーク図作成装置に係り、特 に、見易さを確保しながら作業効率を大幅に高め たネツトワーク図自動レイアウト作成装置に関す るものである。

〔従来の技術〕

ネツトワーク図作成作業においては、従来、次

(1)

の3つの方式が用いられてきた。

第1の方式は、レイアウトに必要なすべての情報をオペレータ(作業員)に問合せ、入力されたレイアウトの情報に基づきレイアウトを実行する CADシステムのような手法である。

第2の方式は、線以外の部分をオペレータに問合せ、入力されたレイアウト情報に基づき、そしたのレイアウトを実行し、レイアウトが終2図とを実行し、がまる。第2図とを参照して、第2の方式を説明する。第2の方式を説明する。のでは、カードでは、カーにはどは、まず、カーに、カードを表示する。Bととを表示する。Bととなって、を設定となる。Bととなって、を設定している。とは、カードAとよいである。Cとに、システムは各ノードととなった。ステムは各ノードとで、システムは各ノードとで、システムは各ノードとで、システムは各ノード

画面において、対話形式でデータを変更しレイアウト操作を実行しようとしても、応答が遅く使用に耐えない。また、各ノードのつながりの強さ等を考慮しないで、機械的にレイアウトすることから、本来は意味的にまとめてレイアウトしたいノードが離れてレイアウトされることもあり、図の見易さが損なわれてしまう欠点があつた。

(3)

本発明の目的は、ネツトワークの意味的な情報 のみを用いて、試行錯誤を実質上伴わず、意味的 なつながりを持つノードを近くにレイアウト可能 なネツトワーク図作成装置を提供することである。 【問題点を解決するための手段】

上記目的は、ネツトワーク状に定義されたノードの関係を木構造の関係として一旦とらえ、ノード全体をレイアウトし、それらノードを線で結合することにより達成される。

すなわち、本発明は、上記目的を達成するために、ネットワーク状の関連を持つデータを入力する装置と、それらデータの関連をネットワーク図としてレイアウトするレイアウト装置と、レイア

間に必要な線を自動的に生成する。

第3の方式は、レイアウト上のすべての組合せ を調べ、例えば面積が最小となるレイアウトを実 行するLSI-CADのような手法である。

[発明が解決しようとする問題点]

上記第1および第2の方式においては、ネットワークのノード間の関係の外に、ノードのレイアウト上の位置情報についても記憶する必要がある。このため、ノードの追加、削除が発生した場合、レイアウトと位置情報の記憶とを再度やり直す必要がある。また、レイアウトするスペースが異なるといる場合や、表示面積または表示手段が異なる機器に同一の情報を出力するためそれぞれに対して最適なレイアウトを実行する必要が発生した場合は、それぞれレイアウトをやり直すだけでなく、それらレイアウトを機器の数だけすべて記憶しておかなければならない。

一方、第3の方式では、レイアウト上で多数回の試行錯誤がなされ、最終レイアウトを決定する までに、多くの時間を要する。したがつて、端末

(4)

ウトされたネットワーク図を出力する出力装置と、 で構成されたネットワーク図作成装置においての関 ルイアウト装置が、データのネットワーク状の関連を有向グラフに変換する手段と、有向グラフに変換する手段ループが除っている手段と、閉ループが除長の関ループが除長の大力を削除する手段と、閉ループが除長である。 の下位ノードから関連を持つノードをとる最よなの下位と、木構造の各の下をレイアウトの投表する手段とを備えたネットワーク図作成装置を提案するものである。

有向グラフに変換する手段には、各有効グラフの意味のつながりの強さを記憶する手段を備え、 有向グラフの最長パスを調べる手段には、分岐ノードで前記意味のつながりの強い有向グラフを優 先的に採用する手段を備えることが望ましい。

[作用]

ネツトワークから木構造に変換するときに、ネ ツトワーク状の仕様を閉ループに含まない有向グ

(6)

ラフとしてとらえ、、 有向グラフの最長下位 ノードと関係のあるノードから順次この幹にノーク を付与していく。本方式により、ネンツトローク の線の矢印の方向が一定なる。矢口のの 方向化すると、オペレータがネットワークときの見方とレイアウトの流れの方の最長パノー をせることができる。また、木橋造の最長パノード 定時に、近くにレイアウトする必要があることが 定時に、近くにレイアウトする必要があるに、 たの高いノードを優先的に幹に採用する。

このように、ネットワークのレイアウトを木橋 造のレイアウトに帰着させたため、見易さを確保 したまま、高速レイアウトが可能となる。すなわ ち、従来の方法では、ノード数が増加するにつれ て、レイアウトするための計算量が指数関数的に 敬増するが、本発明では、ノード数に比例した計 算量で落むことになる。

また、最長パスに基づき木橋造化するので、ノード間の線を自然な形にできる。

(7)

また、 $A \rightarrow B \rightarrow D \rightarrow G$ とした場合は、C , E , J , H がそれぞれ該当ノードとなる。それを第 6 図 (b)に示す。

さらに、ノードがすべて幹とつながるまで、幹に付けるノードを調べ続ける。

〔実 施 例〕

次に、本発明によるネツトワーク図作成装置の 一実施例の構成を第1図により説明する。

本装置は、入力装置10とレイアウト装置12 と出力装置28とからなる。レイアウト装置12 は、入力装置ドライバ14と減算部16と出力装置ドライバ18とワーキングメモリ26とを備えている。 液算部16は仕様入力部20とレイアウト部22とを含み、ワーキングメモリ26は仕様記憶テーブル24を含んでいる。

入力装置ドライバ14は、入力装置10からのデータを演算部16が理解可能なデータ形式に変換する。一方、出力装置ドライバ18は、出力装置(CRT表示装置やXYプロツタ等)28の動作に好適な信号形式で、レイアウト図等を出力す

第2図の例について、第4図から第6図を参照 し、本発明における有向グラフから木構造への変 扱の艇要を説明する。

ここでは、各ノード間の意味的なつながり情報 とともにノードが入力され、有向グラフとして仮 の矢印付けが終了し、第2図が得られているもの とする。

まず、第2図で閉ループとなつているD→g→E→h→Dの線 h をカツトし、閉ループの無い有向グラフとする。カツト後の有向グラフを第4図に示す。

次に、第4図の有向グラフにおいて、最長パスを調べる。最長パスは、 $\Lambda \to B \to D \to E \to G$ である。ただし、D で優先度(f が1 でg が0)を評価した場合、 $A \to B \to D \to G$ となる。これを木構造の幹とする。木構造の幹を第5図に示す。

そこで、木橋造の葉からルートの順に、幹に付けるノードを調べる。第5回で、 $A \to B \to D \to E$ $\to G$ を幹にした場合は、C , F , J , H がそれぞれ該当ノードとなる。それを第6回(a)に示す。

(8)

る。

なお、入力装置10側の機器と出力装置28側の機器とは、一つのCRT表示装置やキーボード等を共用しても良く、入力データと出力図形とをマルチウインド形式で表示することも自由である。

入力装置10から入力されたレイアウトすべき 対象に関するデータは、入力装置ドライバ14と 仕様入力部20とを介して、仕様記憶テーブル 24に格納される。レイアウト部22はそのデー タを用いて、レイアウト図を演算し、出力装置ド ライバ18を介して、結果を出力装置28に出力 する。

仕様記憶テーブル24の一例を第7図に示す。 この仕様記憶テーブル24は、いわゆる画像メモリではなく、表形式である。仕様記憶テーブル 24は、作成すべきネツトワークのノードを縦軸 と横軸のそれぞれに記憶し、これらノード間にレ イアウト線が在ることを表の交点にフラグ1を立 てて表す。すなわち、縦軸の始点ノード301 (例えばJ点)から終点ノード (例えばE点)の

(9)

方向に線が存在することを交点 $3 \ O \ 3$ に 1 を立てて表し、無い場合は「一」を記憶する。また、線が存在する場合は、線の優先度 $3 \ O \ 4$ を整数 1 , 0 等で記憶する。この数が大きいほど優先度が高い。例えば、 $D \rightarrow G$ が1 で、 $D \rightarrow E$ が0 であるから、 $D \rightarrow G$ の優先度が高い。

レイアウト部 2 2 は、第 7 図の仕様記憶テーブル 2 4 に基づき、第 8 図のレイアウトテーブルを用い、第 9 図のアルゴリズムにより動作する。

第8図は、第2図や第4図等のレイアウトを表形式で表現したレイアウトテーブルである。レイアウトテーブルは、ネツトワークを構成するノードを縦軸及び横軸に持つ。縦軸と横軸の交点にはする場合にいくつのノードが存在するかを記憶するノード数エリア401と、木構造の幹として用いた線を区別する区分フラグ402とが記憶される。例えば、ノードAからノードが在るから、始点ノードAと終点ノードBとの交点にノード数エリアに記憶する数は4となる。同様にAからJ方向

(11)

を終点とする線が記憶される。

ステンプ120では、第8図のレイアウトテーブルにおいて、ステンプ110で記憶した線と対応する部分のノード数エリアの値を1とする。例えば、B→Cの交点に1が記憶される。

ステジプ130では、第8図レイアウトテーブ ルのノード数エリア401の値がすべて決定され たかどうかを判断する。

まだの場合は、ステツプ140に行き、レイアウトテーブルにおいて、線のノード数エリアの値がすべて決定された始点ノードを記憶する。

ステンプ150では、ステンプ140で記憶した各始点ノードから出る線の内のノード数エリアの最大値を記憶する。

ステツプ160では、ステツプ140で記憶した始点ノードを終点とする線のノード数エリアの値をステツプ150で記憶した値+1とする。すなわち、より上位のノードであることを記憶する。

このような手順を順次続けると、ステップ130 でレイアウトテーブルのノード数エリアの値がす では、J,E,Fの3となる。ただし、EからDの逆向き有向グラフで削除された部分には、 0 を記憶する。区分フラグ402を、1 の始点ノードAから、2 のB,3 のD,4 のEとたどつていけば、幹となつたノードが分かる。

次に、第9図のアルゴリズムを説明する。入力 装置からネツトワークを構成するノードの相互関 連を示す情報を入力した第7図の状態(関連する ノードの交点にフラグ1を立て、優先度の数値も 入力した状態)を前提とする。

ステンプ100では、ネツトワークを検索し、 閉ループとなつている線に対するレイアウトテー ブルのノード数エリアの値を0とする。これは、 有向グラフに閉ループが存在するときに、その閉 ループの逆向き有向グラフを削除する段階である。

ステツプ110では、第7図に示した仕様記憶 テーブルにおいて線が出ていない始点ノードを見 つけ、そのノードを終点ノードとしている線をす べて記憶する。線が出ていない始点ノードは、C, F, G, Iである。したがつて、これらのノード

(12)

べて決定された状態に至る。

ステップ 1 1 0 からステップ 1 6 0 までが、入 カデータのネットワーク状の関連を有向グラフに 変換する段階である。

ステツプ170では、線を持たない終点ノードのノード名を記憶する。この場合は、Aである。

ステツプ 180 では、ステツプ 170 のノードを始点ノードとする線の内で優先度が高くノード数エリアの値が最大のものの区分フラグを 1 とする。 $A \rightarrow B$ が該当する。

ステンプ190では、ステンプ180で設定したノード名を記憶し、ノード数エリアの値がすべて定義されていないノードまでステンプ180を繰り返し行う(区分フラグはカウントアツプしていく)。

ステンプ170からステンプ190までは、木 構造の幹を作成する段階である。ここでは、 $A \rightarrow$ $B \rightarrow D \rightarrow E$ が幹として作成されている。

ステップ200では、終点ノードの内で一つも 区分フラグが設定されていないものを探す。すな

(13)

わち、最下位ノードの方から木構造化する。

ステツプ210では、ステツプ200で見つけた終点ノードの線に対応する始点ノードをすべて調べる。始点ノードの区分フラグが定義されているものが一つの場合は、その始点ノードを記憶する。始点ノードの区分フラグが定義されているものが二つ以上の場合は、区分フラグの数値が小さいものの始点ノードを記憶する。木構造では、一つのノードから複数の線は出ていけるが、複数の線は入れないからである。

ステツプ220では、ステツプ210で記憶した始点ノードに対応する線のステツプ200で探した終点ノードの区分フラグの値をステツプ210の区分フラグの値+1に設定する。すなわち、階層が下がるにつれて区分フラグの値を増やしていき、有向グラフを木構造に変換する。

ステップ200からステップ220までは、最 長パスに下位ノードから関連を持つノードを最長 パスに順次付け加え有向グラフを木構造に変換す る段階である。

(15)

す図、第4図は有向グラフの一例を示す図、第5図は木橋造の幹を示す図、第6図は葉から幹に付けるノードを調べる状態を示す図、第7図は仕様記憶テーブルの一例を示す図、第8図はレイアウトテーブルを示す図、第9図は本発明レイアウト装置のアルゴリズムを示す図である。

10 ··· 入力装置、12 ··· レイアウト装置、16 ··· 演算部、20 ··· 仕様入力部、22 ··· レイアウト部、24 ··· 仕様記憶テーブル、26 ··· ワーキングメモリ、28 ··· 出力装置、301 ··· 始点ノード、302 ··· 終点ノード、303 ··· 交点、304 ··· 優先度、401 ··· ノード数エリア、402 ··· 区分フラグ。 代理人 弁理士 鵜沼辰之 ステップ 2 3 0 では、レイアウトテーブルに基 づきノードをレイアウトする。

ステップ240では、レイアウトテーブルに基 づき線を引く。

こうして、レイアウト図が完成する。

レイアウト図のデータは、出力装置に送られ、 表示される。

〔発明の効果〕

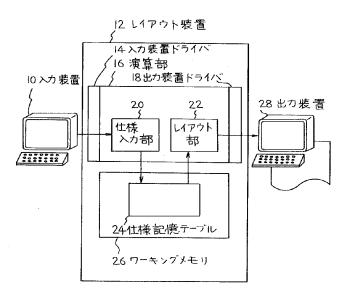
本発明によれば、見易さを確保したままネットワーク図を自動レイアウトすることが可能となるので、例えばソフトウエア仕様のように意味的な関係しか定義されていないものでも、ネットワーク図として出力でき、従来の画像情報として入力し管理し修正する方式と比較して、作業効率が大幅に改善される。

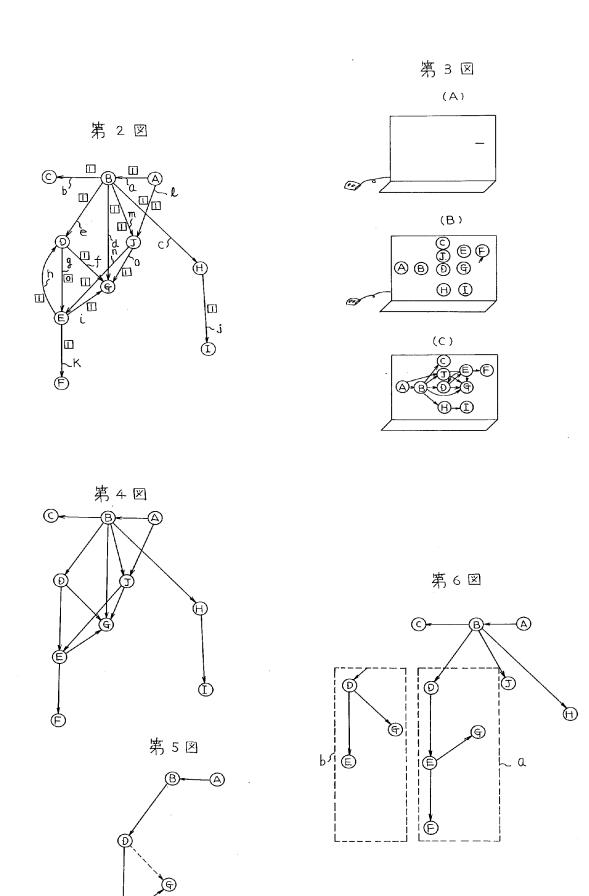
4. 図面の簡単な説明

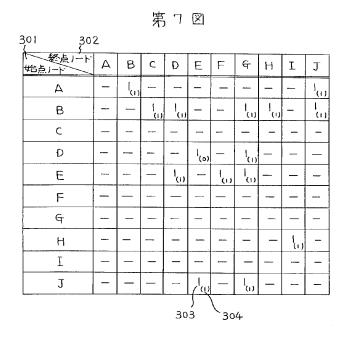
第1図は本発明によるネツトワーク図作成装置の一実施例の構成を示すブロック図、第2図はレイアウトすべき情報の一例を有向グラフ形式で示す図、第3図は従来のレイアウト手順の一例を示

(16)

第 1 図





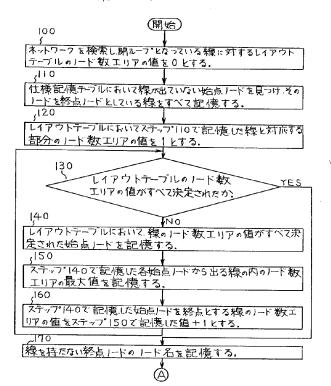


第8図 401 402 終点ード ľc A В Đ Ε 始点ルト G Н 1 J Δ 3 4 В 3 3 C Đ 4 F 0 - (F 4 Н Ι J

301--始点 ルド 302--終点 ルド 303--交点 304--優先度

401 --- 1-ド数エリア 402 -- 区分フラフ

第9図(その1)



第9図(その2)

